iAHRS-V2

AHRS · iAHRS-V2

진동 · 온도 변화와 소형 설계를 고려한 자세 · 방위 센서 (RB-SDA-v2 플랫폼)

대표 이미지 · V2_1(CAN) 외관 · 실제 조립 3D 모델 렌더

판매 예정 · KC 적합등록 진행 중 · 인증 완료 후 판매 시작

핵심 특징

센서 구성
관성센서 관성센서 + 3축 지자계 지자계를 결합한 자세 · 방위 센서

USB 공통 + 모델별 추가 통신
기본 모델 USB + RS-232 · _1 USB + CAN · _2 USB + RS-485. 한 장치에 USB와 선택한 추가 통신 한 가지

장비 기준 자세 · 기록
영점·장착 각도 설정으로 장비 기준 자세를 확인하고, PC 프로그램으로 CSV 데이터를 기록

형태 · 통신 · 센서 구성

형태	케이스형 센서 모듈 · RB-SDA-v2 센서 플랫폼
통신 모델	iAHRS-V2: USB + RS-232 · iAHRS-V2_1: USB + CAN · iAHRS-V2_2: USB + RS-485
관성센서 / 지자계	관성센서 / 3축 지자계
출력	Roll · Pitch · Yaw, 쿼터니언, 가속도 · 각속도 · 지자계 (매뉴얼 참조)
전원 · 핀맵	선택한 통신 모델의 매뉴얼·도면 확인

적용 검토 예

- 이동 로봇 · 장비의 자세 데이터를 상위 제어기로 전달하는 구성 — 센서 축과 장비 좌표계, 갱신 주기, 통신 지연, 자기장 환경을 확인
- 진동 · 온도 변화가 있는 장비에서 적용 후보를 평가 — 실제 설치 조건에서 시험 계획을 세워 평가
- CAN 또는 RS-485 네트워크로 제어기에 연결하는 구성은 _1 · _2 모델과 어댑터 · 배선 · 종단 조건을 함께 검토

자료실 · 문의

제품 페이지

제품 페이지 robor.co.kr/product-info/iahrs-v2.html
매뉴얼 · 자료실 robor.co.kr/downloads/
견적 및 공급 일정 문의 robor.co.kr/inquiry.html
판매 상태: 판매 예정 · KC 적합등록 진행 중 · 인증 완료 후 판매 시작

전원·핀맵·연결 조건과 상세 사양은 모델별 매뉴얼을 확인하세요. 적용 예는 구성 검토를 위한 안내입니다. 가격·공급 일정은 문의 시 안내합니다.

© 2026 ROBOR Co., Ltd. All rights reserved.